## (19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2001-133273 (P2001-133273A)

(43)公開日 平成13年5月18日(2001.5.18)

(51) Int.Cl. <sup>7</sup>		饑別記号	FΙ			Ť	-7]-1 (参考)
G01C	21/00		G01C	21/00		В	2 C O 3 2
CACD	177 (000					G	2F029
G06F	17/30		G 0 8 G	1/0969			5 B O 7 5
G 0 8 G	1/0969		G 0 9 B	29/00		Α	5H180
G09B	29/00			29/10		Α	
		審査請求	未請求 請求	マックス できゅう できゅう でんりゅう はいま でんしょう はいしょう はいしゃ はいしゃ はいしゃ はいしゃ はいしゃ はいしゃ はいしゃ はいしゃ	OL	(全 18 頁)	最終頁に続く
(21)出願番号	<del>}</del>	特願平11-316894	(71)出顧)	0000050	)16		
				パイオン	ニア株	式会社	
(22)出顧日		平成11年11月8日(1999.11.8)		東京都	3黒区	目黒1丁目4	番1号
			(72)発明者				
				埼玉県都	きヶ島	市富士見6丁	目1番1号 パ
						会社総合研究	
			(72)発明者				AT 1
					-	お食士目6丁	目1番1号 パ
						は、日本元の丁	
			(74)代理人			本红版 百仞70	ציווי
			(13/10/98/			ata tea	
				弁理士	但川	举为	

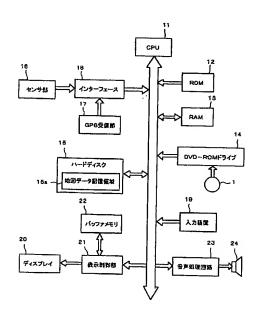
最終頁に続く

# (54) 【発明の名称】 ナビゲーションシステム

### (57)【要約】

【課題】 記録媒体の地図データを転送して格納するハードディスクを搭載し、使い勝手に優れ記憶領域を有効活用できるナビゲーションシステムを提供する。

【解決手段】 ナビゲーションシステムのCPU11 は、センサ部16のセンサ出力とGPS受信部17の測位出力とに基づいて自車位置を判別し、DVD-ROM1に記録された地図データうち、自車位置周辺の所定範囲の地図データを、RAM13を経由してハードディスク15の地図データ記憶領域15aに転送する。そして、ディスプレイ20に対する表示処理に際し、必要な地図データがハードディスク15に格納されている場合は、ハードディスク15から表示制御部21に地図データを転送し、ハードディスク化格納されていない場合は、DVD-ROM1から表示制御部に地図データを転送する。



1

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 自車位置を検出する自車位置検出手段

地図データが記録された記録媒体から該地図データを読 み出す第1記憶手段と、

地図データの書き込みと読み出しが可能な不揮発性の第 2記憶手段と

自車位置に応じて画定された所定領域を転送対象とし て、地図データを所定のタイミングで前記第1記憶手段 転送して格納する地図データ転送手段と、

前記記録媒体に記録された地図データと前記第2記憶手 段に格納された地図データを用いて、ナビゲーション動 作を制御するナビゲーション制御手段と、

を備えることを特徴とするナビゲーションシステム。 【請求項2】 前記第2記憶手段は、前記第1記憶手段 よりも高速なアクセス速度で地図データの書き込みと読 み出しが可能であることを特徴とする請求項1に記載の ナビゲーションシステム。

【請求項3】 前記第2記憶手段は、ハードディスク装 20 置であることを特徴とする請求項2に記載のナビゲーシ ョンシステム。

【請求項4】 前記ナビゲーション制御手段は、ナビゲ ーション動作に必要な地図データが前記第2記憶手段に 格納されている場合は、前記第2記憶手段に格納された 地図データを用いる一方、ナビゲーション動作に必要な 地図データが前記記録媒体から読み出し可能で、かつ前 記第2記憶手段に格納されていない場合は、前記記録媒 体に記録された地図データを用いることを特徴とする請 求項1に記載のナビゲーションシステム。

【請求項5】 前記第2記憶手段には、転送された地図 データを格納する地図データ記憶領域が設定されるとと を特徴とする請求項1に記載のナビゲーションシステ ٨.

【請求項6】 前記地図データ転送手段により地図デー タを転送する際、前記地図データ記憶領域の記憶容量を オーバーする場合は、所定の条件に従って前記地図デー タ記憶領域の地図データの一部を削除する地図データ削 除手段を更に備えることを特徴とする請求項5に記載の ナビゲーションシステム。

【請求項7】 前記地図データ転送手段は、移動体が所

定距離だけ移動する毎に地図データの転送を行うことを 特徴とする請求項1に記載のナビゲーションシステム。 【請求項8】 前記記録媒体には、全体地図を分割した 単位ブロック毎のブロック地図データが記録され、前記 第1記憶手段及び前記第2記憶手段に対する読み出しと **書き込みは、前記ブロック地図データを単位として行わ** れることを特徴とする請求項1に記載のナビゲーション

【請求項9】 前記単位ブロックは、東西方向に平行な 50 【0003】

システム。

辺と南北方向に平行な辺に囲まれた矩形領域であること を特徴とする請求項8に記載のナビゲーションシステ

【請求項10】 前記地図データ転送手段は、転送対象 となるブロック地図データが前記第2記憶手段に既に格 納されているか否かを判定し、前記第2記憶手段に格納 されていないブロック地図データのみを転送することを 特徴とする請求項8に記載のナビゲーションシステム。

【請求項11】 前記地図データ転送手段は、自車位置 により前記記録媒体から読み出し、前記第2記憶手段に 10 を含む前記単位ブロックを基準とする複数の周辺単位ブ ロックからなる領域を転送対象とすることを特徴とする 請求項8に記載のナビゲーションシステム。

> 【請求項12】 前記地図データ転送手段は、前記複数 の単位ブロックからなる領域が移動体の進行方向前方に 広くなるように転送対象を定めることを特徴とする請求 項11に記載のナビゲーションシステム。

> 【請求項13】 前記地図データ転送手段は、自車位置 から目的地まで最適経路上に重なる複数の単位ブロック からなる領域を転送対象とすることを特徴とする請求項 8に記載のナビゲーションシステム。

> 【請求項 14】 自車位置を検出する自車位置検出手段 ٤.

> 移動体の外部から地図データを得るための通信手段と、 地図データの書き込みと読み出しが可能な不揮発性の記

自車位置に応じて画定された所定領域を転送対象とし て、地図データを所定のタイミングで前記通信手段によ り外部から取得し、前記第2記憶手段に格納する地図デ ータ取得手段と

30 前記記憶手段に格納された地図データを用いて、ナビゲ ーション動作を制御するナビゲーション制御手段と、 を備えることを特徴とするナビゲーションシステム。 【発明の詳細な説明】 [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、記録媒体に記録さ れた地図データを用いてナビゲーションを行うナビゲー ションシステムに関し、特に、地図データを格納するハ

ードディスクを備えたナビゲーションシステムの技術分 野に属するものである。

40 [0002]

【従来の技術】従来から、DVD-ROMドライブやC D-ROMドライブを搭載し、記録媒体としてのDVD -ROMやCD-ROMに配録された地図データを読み 出してナビゲーション動作を行うナビゲーションシステ ムが広く用いられている。とのようなナビゲーションシ ステムでは、ナビゲーション動作を行う際に自車位置を 検出し、車両周辺の地図データを記録媒体から読み出し て、地図データに基づいて作成した地図画像を自車位置 を示すマークと共に表示画面に表示する。

【発明が解決しようとする課題】ところで、音楽データ や映像データを記録したDVD-ROM等の記録媒体が 提供されているので、このような記録媒体を運転中に再 生したいというニーズがある。しかしながら、上記従来 のナビゲーションシステムでは、地図データを記録した 記録媒体をナビゲーション中に常にドライブに挿入して おく必要があり、他の用途に利用することが困難であっ

【0004】一方、上記記録媒体とは別に大容量で不揮 ーションシステムに搭載することも考えられる。そし て、DVD-ROM等の全体データを丸ごとハードディ スクにインストールし、ナビゲーション動作に際してハ ードディスクから地図データを読み出すようにすれば、 DVD-ROMドライブ等を他の用途に利用することが できる。また、ハードディスクはアクセス速度が高速で あるため、表示画面の髙速描画という点でもメリットが ある。

【0005】しかし、DVD-ROM等の記録媒体から ハードディスクへのインストール作業はかなりの時間を 20 要すると共に、使用者にとって操作が煩わしい。また、 例えばDVD-ROMは片面1層タイプのもので4.7 GB、片面2層タイプのもので8.7GBという大容量 であるため、その分ハードディスクの記憶領域を確保す る必要があり、ハードディスクを他の用途に活用する場 合、無駄が多くなる。更に、地図データを記録したDV D-ROM等のバージョンが新しくなった場合、その度 にインストールをやり直す必要がある。とのようにDV D-ROMやCD-ROMと共にハードディスクを併用 することは、使い勝手やコストなど多くの点で不利益が 30 多くなることが問題であった。

【0006】そとで、本発明はこのような問題に鑑みな されたものであり、ナビゲーションシステムにハードデ ィスクを搭載し、必要な地図データが自動的にハードデ ィスクに転送され、使い勝手に優れ、記憶領域を有効に 活用できるナビゲーションシステムを提供することを目 的とする。

#### [0007]

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するため に、請求項1に記載のナビゲーションシステムは、自車 40 位置を検出する自車位置検出手段と、地図データが記録 された記録媒体から該地図データを読み出す第1記憶手 段と、地図データの書き込みと読み出しが可能な不揮発 性の第2記憶手段と、自車位置に応じて画定された所定 領域を転送対象として、地図データを所定のタイミング で前記第1記憶手段により前記記録媒体から読み出し、 前記第2記憶手段に転送して格納する地図データ転送手 段と、前記記録媒体に記録された地図データと前記第2 記憶手段に格納された地図データを用いて、ナビゲーシ

ことを特徴とする。

【0008】この発明によれば、ナビゲーションシステ ムには、例えばDVD-ROMやCD-ROM等の記録 媒体を用いた第1記憶手段と、例えばハードディスク等 の第2記憶手段を備えている。 第1記憶手段から自車位 置検出手段により検出された自車位置に応じた所定領域 に対応する地図データが読み出されると、所定のタイミ ングで第2記憶手段に転送される。その後、ナビゲーシ ョン制御手段は、第1記憶手段と第2記憶手段の双方を 発性の記憶手段として、例えばハードディスクをナビゲ 10 利用して地図データを得ることにより表示処理等の制御 を行う。

> 【0009】従って、いったん第2記憶手段に地図デー タが転送された場合は、地図データが記録された記録媒 体を常に第1記憶手段にセットしておかなくてもナビゲ ーション動作が継続される。また、頻繁に走行する地域 ほど地図データが第2記憶手段に格納されている可能性 が高くなり、合理的な地図データの転送が可能である。 とのように、地図データの有効活用が可能で、使用者に とって便利なナビゲーションを実行できる。

【0010】請求項2に記載のナビゲーションシステム は、請求項1に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記第2記憶手段は、前記第1記憶手段よりも髙速 なアクセス速度で地図データの書き込みと読み出しが可 能であることを特徴とする。

【0011】この発明によれば、第2記憶手段は、第1 記憶手段に比べてアクセス速度が高速であるため、地図 データの転送後は、第2記憶手段から地図データをより 短時間で読み出すことができ、高速なナビゲーション助 作を行うことができる。

【0012】請求項3に記載のナビゲーションシステム は、請求項2に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記第2記憶手段は、ハードディスク装置であるこ とを特徴とする。

【0013】との発明によれば、第2記憶手段としてハ ードディスク装置を用いるため、髙速かつ大容量である と共に汎用性の高い記憶手段に地図データを転送して活 用することができる。

【0014】請求項4に記載のナビゲーションシステム は、請求項1に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記ナビゲーション制御手段は、ナビゲーション動 作に必要な地図データが前記第2記憶手段に格納されて いる場合は、前記第2記憶手段に格納された地図データ を用いる一方、ナビゲーション動作に必要な地図データ が前記記録媒体から読み出し可能で、かつ前記第2記憶 手段に格納されていない場合は、前記記録媒体に記録さ れた地図データを用いることを特徴とする。

【0015】との発明によれば、ナビゲーション制御手 段は、ナビゲーション動作時に第2記憶手段における地 図データの格納の有無を判別し、格納されている場合の ョン動作を制御するナビゲーション制御手段とを備える 50 み第2記憶手段の地図データを用いるようにした。よっ

10

5

て、地図データが転送済みである領域では第1記憶手段 を他の用途に活用でき、使用者にとって利便性が高い。 【0016】請求項5に記載のナビゲーションシステム は、請求項1に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記第2記憶手段には、転送された地図データを格 納する地図データ記憶領域が設定されることを特徴とす る。

【0017】との発明によれば、第2記憶手段のうち所 定の記憶容量が地図データ記憶領域として設定され、転 送した地図データは地図データ記憶領域に格納される。 よって、第2記憶手段の一部に地図データを格納する一 方、それ以外の領域は他のデータを格納するために活用 でき、第2記憶手段の応用範囲を広げることができる。 【0018】請求項6に記載のナビゲーションシステム は、請求項5に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記地図データ転送手段により地図データを転送す る際、前記地図データ記憶領域の記憶容量をオーバーす る場合は、所定の条件に従って前記地図データ記憶領域 の地図データの一部を削除する地図データ削除手段を更 に備えることを特徴とする。

【0019】との発明によれば、第1記憶手段から地図 データが読み出され、地図データ記憶領域の残容量が少 なく、転送の際に記憶容量をオーバーすることがわかる と、所定の条件に従って格納済みの地図データの一部が 削除される。よって、転送される地図データの全体容量 が地図データ記憶領域の記憶領域を超える場合であって も、不要な地図データを削除してメモリフルになる事態 を防止することができる。

【0020】請求項7に記載のナビゲーションシステム は、請求項1に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記地図データ転送手段は、移動体が所定距離だけ 移動する毎に地図データの転送を行うことを特徴とす る.

【0021】との発明によれば、地図データ転送手段 は、車両等の移動体が走行して自車位置が所定距離だけ 移動したタイミングで、第1記憶手段から第2記憶手段 への地図データの転送を行う。よって、転送対象となる 所定領域がほぼ変わるタイミングに容易に合致させるこ とができ、転送処理を円滑に行うことができる。

【0022】請求項8に記載のナビゲーションシステム 40 段に転送しておくことができる。 は、請求項1に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記記録媒体には、全体地図を分割した単位ブロッ ク毎のブロック地図データが記録され、前記第1記憶手 段及び前記第2記憶手段に対する読み出しと書き込み は、前記ブロック地図データを単位として行われること を特徴とする。

【0023】との発明によれば、記録媒体に記録される 地図データは、全体地図を単位ブロックに分割し、各単 位ブロックについてのブロック地図データが集合してな

ータをアクセス単位にしている。よって、地図データの 転送処理は、転送対象の単位ブロックを選択し順番に転 送を繰り返せばよいので、転送処理と地図データの管理 を簡単に行うことができる。

【0024】請求項9に記載のナビゲーションシステム は、請求項8に記載のナビゲーションシステム前記単位 ブロックは、東西方向に平行な辺と南北方向に平行な辺 に囲まれた矩形領域であることを特徴とする。

【0025】との発明によれば、記録媒体に記録される 地図データは、全体地図をメッシュ状に分割して単位ブ ロックとし、その分割線が東西と南北にそれぞれ平行に なっている。よって、自車位置に検出して、緯度及び経 度に基づいて車両が走行中の単位ブロックを判別できる ので、これに対応する転送対象となる領域を容易に判断 可能となる。

【0026】請求項10に記載のナビゲーションシステ ムは、請求項8に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記地図データ転送手段は、転送対象となるブロッ ク地図データが前記第2記憶手段に既に格納されている 20 か否かを判定し、前記第2記憶手段に格納されていない ブロック地図データのみを転送することを特徴とする。 【0027】との発明によれば、地図データ転送手段 は、ブロック地図データを転送する際、第2記憶手段に おけるブロック地図データの格納の有無を判別し、格納 されていない場合のみ、第2記憶手段にブロック地図デ ータを転送するようにした。よって、不要な転送処理を 回避して、速やかに転送処理を実行することが可能とな る。

【0028】請求項11に記載のナビゲーションシステ ムは、請求項8に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記地図データ転送手段は、自車位置を含む前記単 位ブロックを基準とする複数の周辺単位ブロックからな る領域を転送対象とすることを特徴とする。

【0029】との発明によれば、地図データ転送手段 は、自車位置が含まれる単位ブロックを求め、この単位 ブロックを基準に自車位置周辺の単位ブロックの範囲を 画定し、との範囲内のブロック地図データを転送する。 よって、走行中の車両が通過する可能性の高い単位ブロ ックについて、事前にブロック地図データを第2記憶手

【0030】請求項12に記載のナビゲーションシステ ムは、請求項11に記載のナビゲーションシステムにお いて、前記地図データ転送手段は、前記複数の単位プロ ックからなる領域が移動体の進行方向前方に広くなるよ うに転送対象を定めることを特徴とする。

【0031】この発明によれば、地図データ転送手段 は、自車位置周辺の単位ブロックの範囲として、車両の 進行方向前方側に相対的に広い範囲を画定し、この範囲 内のブロック地図データを転送する。よって、短期的な り、第1記憶手段と第2記憶手段では、ブロック地図デ 50 時間内に通過する可能性を考慮して、より利用の度合が 大きい進行方向前方側のブロック地図データを事前に第 2記憶手段に転送しておくことができる。

【0032】請求項13に記載のナビゲーションシステ ムは、請求項8に記載のナビゲーションシステムにおい て、前記地図データ転送手段は、自車位置から目的地ま での最適経路上に重なる複数の単位ブロックからなる領 域を転送対象とすることを特徴とする。

【0033】この発明によれば、所望の目的地に至る最 適経路が設定されると、地図データ転送手段は、最適経 路上に重なる単位ブロックを求め、自車位置から目的地 10 れており、DVD-ROMドライブ 1 4のピックアップ に沿って複数の単位ブロックの範囲を画定し、との範囲 内のブロック地図データを転送する。よって、走行中の 車両が予め通過することを予定している単位ブロックに ついて、事前にブロック地図データを第2記憶手段に転 送しておくことができる。

【0034】請求項14に記載のナビゲーションシステ ムは、自車位置を検出する自車位置検出手段と、移動体 の外部から地図データを得るための通信手段と、地図デ ータの書き込みと読み出しが可能な不揮発性の記憶手段 と、自車位置に応じて画定された所定領域を転送対象と 20 して、地図データを所定のタイミングで前記通信手段に より外部から取得し、前記第2記憶手段に格納する地図 データ取得手段と、前記記憶手段に格納された地図デー タを用いて、ナビゲーション動作を制御するナビゲーシ ョン制御手段とを備えることを特徴とするナビゲーショ ンシステム。

【0035】との発明によれば、ナビゲーションシステ ムには、電波等を用いた通信手段を備え、この通信手段 から地図データを得て、その後は請求項1に記載の発明 と同様に第2記憶手段に地図データを格納してナビゲー ション制御を行う。よって、記録媒体を読み出す装置を 通信手段で代用して構成を簡素化すると共に、通信が一 時的に途絶えるような事態になっても、ナビゲーション 制御を継続することが可能となる。

#### [0036]

【発明の実施の形態】以下、本発明の好適な実施の形態 を図面に基づいて説明する。

【0037】図1は、本実施形態に係るナビゲーション システムの全体構成を示すブロック図である。図1に示 すナビゲーションシステムは、CPU11と、ROM1 2と、RAM13と、DVD-ROMドライブ14と、 ハードディスク15と、センサ部16と、GPS受信部 17と、インターフェース18と、入力装置19と、デ ィスプレイ20と、表示制御部21と、バッファメモリ 22と、音声処理回路23と、スピーカ24とを備えて 構成されている。

【0038】図1においてCPU11は、ナビゲーショ ンシステム全体の動作を制御する。CPU11は、ナビ ゲーションシステムの各構成要素と接続され、ROM1

AM13に処理中のデータを一時的に保持する。CPU 11は、本発明のナビゲーション制御手段、地図データ 転送手段、地図データ削除手段として機能する。

[0039] DVD-ROMドライブ14は、本発明の 第1記憶手段として機能し、地図データを記憶するDV D-ROM1を装着して、この地図データの読み出し動 作を行う。DVD-ROM1は、片面1層で4.7G B、片面2層で8.7GBの大記憶容量の記録媒体であ り、ディスク上に記録データに対応したピットが形成さ を用いて記録データが読み出される。

【0040】DVD-ROM1には、ナビゲーション助 作に必要な道路形状データを含む地図データが記憶さ れ、更に関連する施設データ、名称データなどの各種関 連データが道路形状データに対応付けられて記憶されて いる。本実施形態では、全体地図をメッシュ状の単位領 域としてのブロックに分割し、各ブロックに対応する地 図データをブロック地図データとして管理し、DVD-ROM1に複数のブロック地図データを記録している。 【0041】図2は、DVD-ROM1の地図データの 分割単位であるブロックの概念を説明する図である。図 2に示すように、DVD-ROM1の地図データは、地 図上の全体領域を東西方向にM個、南北方向にN個、そ れぞれメッシュ状のブロックに分割して管理される。図 2では、ブロック (i、j)を西から i 番目で、かつ北 から「番目のブロックとして定義し、北西端のブロック (1、1)から東南端のブロック (M、N) までの全部 でM×N個の同一形状のブロックが集合して全体の地図 データが構成されることになる。

【0042】なお、図2では、地図上の全体が矩形領域 であって、更に各単位のブロックも矩形領域であるもの として説明しているが、実際には、複雑な全体形状を有 する地図を扱う場合があり、それぞれのブロック形状も 同一形状に限られない。以下の説明では、簡単のため、 各ブロックが同一形状の矩形領域であるものとするが、 より複雑なブロック形状となる場合でも、本発明の適用 は可能である。

【0043】また、図3は、図2に示すブロック単位の 地図データをDVD-ROM1 に記録する場合のデータ 構造の一例を示す図である。図3において、それぞれの ブロック地図データには、各ブロックの道路形状データ とこれに付随する関連データが含まれるものとし、ブロ ック毎に特定の名称を付与され区別される。DVD-R OM1には、M×N個の各ブロックについて、ブロック 地図データを順序配列して記録している。図3に示すブ ロック地図データのデータ順は一例であり、これと異な るデータ順で記憶しても差し支えない。また、各ブロッ クのデータ種別毎に異なる記憶領域に記憶してもよい。 【0044】図1に戻って、ハードディスク15は、地 2に格納される制御プログラムを読み出して実行し、R 50 図データ等の各種データの読み出しや書き込みを行う不

揮発性の記憶装置であり、本発明の第2記憶手段として 機能する。本実施形態においては、ハードディスク15 は多くの用途に利用可能であり、音楽データ、映像デー タ、アプリケーションプログラム等の種々のデータを格 納できる。ハードディスク15の一部は、地図データ記 憶領域15aとして割り当てられ、DVD-ROM1の 地図データを転送して格納するための領域として用いら れる。例えば、ハードディスク15のうち、1~2Gバ イト程度を地図データ記憶領域 15 a に割り当てればよ い。ハードディスク15の記憶容量が増えれば、より多 10 くの領域を割り当てることができるのは言うまでもな い。なお、ハードディスク15への地図データの転送の 詳細については後述する。

【0045】センサ部16は、自車位置を検出するため に必要な各種センサを含んで構成されている。具体的に は、車両の走行状態を検出するための車速センサ、走行 距離センサ、方位センサなどを含んでいる。 GPS受信 部17は、GPS (Global Positioning System) 衛星 からの電波を受信し、測位データを出力する。センサ部 16とGPS受信部17は、CPU11と相まって本発 20 とでは、簡単のため、車両から見て横方向に7ブロッ 明の自車位置検出手段として機能する。

【0046】インターフェース18は、センサ部16及 びGPS受信部17とCPU11との間のインターフェ ース動作を行い、CPU11により、センサ部16から のセンサ出力とGPS受信部17からの測位データに基 づいて、自車位置データが求められる。との自車位置デ ータは、CPU11により前述の地図データと照合され て、マップマッチング処理等を用いて補正される。

【0047】入力装置19は、ナビゲーションシステム 本体に設けられたキー部、あるいはキー部を備えるリモ 30 る。 コンなどからなり、ナビゲーション動作における所望の 操作を行うため、キー入力に応じた信号をCPU11に 供給する。

【0048】ディスプレイ20は、ナビゲーション動作 に用いる表示手段であり、例えばCRT、液晶表示素子 などから構成される。ディスプレイ20には、表示制御 部21の制御に従って地図データが種々の態様で表示さ れると共に、これに重畳して自車位置がカーマークとし て表示される。また、表示制御部21は、ディスプレイ 2に一時的に保存しつつ、適宜のタイミングでバッファ メモリ22から表示データを読み出してディスプレイ2 0に表示出力する。

【0049】音声処理回路23は、CPU11の制御の 下、所定の音声信号を発生する。音声処理回路23にお いて適切なレベルに増幅された音声信号は、スピーカ2 4から外部出力される。とのような音声信号としては、 例えば、車両の経路を誘導するための案内音声がある。 【0050】本実施形態においては、ナビゲーション動

出して、ディスプレイ20への表示処理やマップマッチ ング処理を行うと共に、適当なタイミングでナビゲーシ ョン動作に必要な地図データをハードディスク15に転 送し格納する。地図データの転送は、自車位置を基準に して所定の条件に従って定められる領域内の各ブロック を対象として行われる。そして、いったんハードディス ク15に格納された地図データは、削除しない限り、そ のまま保持され、それ以降DVD-ROM1の代わりに ハードディスク15から地図データを読み出してナビゲ ーション動作を行うことが可能となる。

【0051】次に、このようなハードディスク15への 地図データの転送方法について、図4~図11を参照し て説明する。本実施形態では、転送対象となるブロック 領域の決め方として2通りあり、それぞれに対応する2 つの転送方法がある。以下、2つの転送方法のそれぞれ について説明する。

【0052】まず、図4~図9を用いて、本実施形態の 第1の転送方法を説明する。図4は、第1の転送方法に おける転送対象となるブロック領域を示す図である。と ク、縦方向に7ブロックの計49ブロックからなる範囲 を考える。

【0053】図4において、車両が自車位置Pに位置す ると共に進行方向が上方向である場合、領域R(斜線で 示す範囲)が転送対象となるブロック領域に相当する。 との領域Rには全部で16ブロックが含まれ、車両が通 過する可能性を考慮し、進行方向前方側に比較的広めに 設定されている。なお、車両の進行方向は東西南北いず れであっても、図4に示す領域Rを用いることができ

【0054】ハードディスク15への転送に際しては、 自車位置Pを上述のように検出し、自車位置Pが含まれ るブロックを判定する必要がある。本実施形態では、上 述したようにメッシュ状の矩形領域をプロックとしてい るので、緯度及び経度に基づいてブロックの判定が可能 である。更に、車両の進行方向を判別し、自車位置Pが 含まれるブロックを基準にし領域Rを画定することがで きる。そして、領域R内に含まれる16個のブロックそ れぞれについて、対応するブロック地図データがハード 20に表示する表示データを生成し、バッファメモリ2 40 ディスク15に格納されていない場合には、ブロック地 図データをハードディスク15に転送し、地図データ記 憶領域15aに順次格納すればよい。従って、領域Rに ついての転送に際して実際にハードディスク15に転送 されるブロック数は、ハードディスク 15の格納状態に 応じて変動するととになる。

【0055】なお、転送対象となる自車位置周辺のブロ ック領域は、図4に示す領域Rに限られることなく設定 可能である。領域Rより広い範囲あるいは狭い範囲とし てもよいし、領域形状も自由に設定可能である。自車位 作時にDVD-ROM1に記録された地図データを読み 50 置周辺のブロック領域は、転送処理の頻度、各ブロック

のサイズ等に応じて適切に設定することが望ましい。ま た、ブロック領域を固定にせず、状況に応じて可変して もよい。

【0056】次に図5は、第1の転送方法による処理を 説明するフローチャートである。図5において、ナビゲ ーションシステムが起動後、処理が開始されると、ステ ップSIでは、自車位置Pを検出する。すなわち、セン サ部16からのセンサ出力とGPS受信部17からの測 位データに基づいて、緯度及び経度を含む自車位置デー

【0057】次に、ステップS2において、ステップS 1で求めた自車位置データに基づいて、前回の転送処理 を実行した位置からの移動距離を求め、予め設定された 所定距離を超えたか否かを判別する。すなわち、転送処 理の実行タイミングは様々に設定可能であるが、本実施 形態では、車両が所定距離だけ移動したタイミングで転 送処理を実行することにしている。なお、これ以外に も、車両がブロックを移る度に転送処理を実行したり、 所定時間が経過したタイミングで転送処理を実行しても よい。

【0058】ステップS2の判断の結果、車両の移動距 離が所定距離に達していない場合(ステップS2:N 〇)、また転送処理は行わず、ステップS1に戻る。— 方、車両の移動距離が所定距離に達した場合 (ステップ S2;YES)、ステップS3に移る。ステップS3で は、自車位置データに基づいて、転送対象となる上述の 領域Rを判別する。具体的には、図4に示すように、自 車位置Pを含むブロックと車両の進行方向を基準にして 領域Rを画定し、その中に含まれる16個のブロックを 特定すればよい。

【0059】次に、ステップS4では、ステップS3で 判別した領域Rの各ブロックに対応するブロック地図デ ータがハードディスク 1 5 に格納済みか否かを判断す る。ハードディスク15の地図データ記憶領域15aに は、過去に転送されたブロック地図データが順次格納さ れているので、そのブロック名を順番に参照することで 所定のブロック地図データの有無を判断できる。あるい は、ハードディスク15に管理領域を設け、各ブロック 地図データの記録の有無を示すフラグを書き込むように し、転送の際にフラグを参照するようにしてもよい。 【0060】ステップS4の判断の結果、対象となるブ ロック地図データがハードディスク15にまだ格納され ていない場合(ステップS4;NO)、ステップS5に 移って転送処理を実行する。一方、対象となるブロック 地図データがハードディスク15に格納済みである場合 (ステップS4: YES)、ステップS5の転送処理は 実行せずにステップS6に移る。

【0061】ステップS5の転送処理では、DVD-R OMドライブ14によりDVD-ROM1に記録されて

ドディスク15の地図データ記憶領域15aに書き込 む。図6は、DVD-ROM1からハードディスク15 へのブロック地図データの転送を説明する図である。図 6に示すように、DVD-ROM1に記憶されるブロッ ク地図データはDVD-ROMドライブ14に読み出さ れた後、RAM13の転送バッファ13aK一時的に保 持される。この転送バッファ13aは、本実施形態の転 送処理のために設けられたRAM13上の記憶領域であ り、少なくとも1ブロック分のブロック地図データを記 憶可能な容量を有している。これに続いて、転送バッフ ァ13aに保持されるブロック地図データは、ハードデ ィスク15の地図データ記憶領域15aにおける所定の 記録位置に書き込まれる。

【0062】図6において、CPU11は、DVD-R OMドライバ14とRAM13の間の転送、及び、RA M13とハードディスク15の間の転送を行うタイミン グを制御する。ここで、RAM13は、車両周辺のブロ ックのブロック地図データを、後述のように表示制御部 21での表示処理のため保持していることがあり、この 20 場合は、DVD-ROM1の読み出しを行うことなく、 直接RAM13からハードディスク15にブロック地図 データを転送可能である。

【0063】次に、ステップS6では、対象となるプロ ックが領域R内にまだあるか否かを判断する。判断の結 果、領域Rに対象とすべきブロックが残っている場合は (ステップS6:YES)、そのブロックについてステ ップS4~ステップS6の転送処理を行うためにステッ プS4に移る。一方、領域R内の 1 6 個全てのブロック について転送処理を終えた場合は(ステップS6:N 30 〇)、処理を終了する。

【0064】次に図7~図9は、第1の転送方法におい て、車両位置の移動とハードディスク15の格納状態と の関係を説明する図である。以下では、図7、図8、図 9の順で走行中の自車位置が変化した場合、それぞれハ ードディスク15の地図データ記憶領域15aにおける ブロック地図データの格納状態の推移を説明する。

【0065】図7(a)は、車両が自車位置P1に位置 するときの周辺ブロックの状態を示す図であり、図7 (b)は、図7 (a) に対応してハードディスク15の 40 地図データ記憶領域 15 a に格納されるブロック地図デ ータの配置を示す図である。図7(a)においては、説 明の便宜上、縦方向に7ブロック、横方向に5ブロック の計35ブロックの範囲を考え、左上から順にブロック B1~ブロックB35として各ブロックを表記してい る。

【0066】図7 (a) に示すように、自車位置P1は ブロックB33に含まれる。よって、ブロックB33を 基準として、図4の領域Rと同様のブロック領域を判別 し、領域R1として画定される。そして、領域R1に含 いる各ブロックのブロック地図データを読み出し、ハー 50 まれる16個のブロックを対象にして、図5のステップ

S4~ステップS6の転送処理を実行する。この段階で は、地図データ記憶領域15aには、まだブロック地図 データが格納されていないものとして説明を行う。

【0067】すると、図7(b) に示すように、DVD -ROM1から読み出した領域R1内の16ブロック分 のブロック地図データは、RAM13の転送バッファ1 3 a を経て、順次、地図データ記憶領域 1 5 a に書き込 まれる。書き込みは地図データ記憶領域15aの先頭記 録位置A0から開始され、図7(b)に示す順番でブロ ック B 1 7 ~ブロック B 3 5 のブロック地図データが記 10 録位置A1までの範囲に格納される。なお、領域R1内 の16個のブロックに対する書き込み順は適宜に定める ことができる。

【0068】図8(a)は、車両が自車位置P1から自 車位置P2まで移動した場合の周辺ブロックの状態を示 す図であり、図8(b)は、図8(a)に対応して地図 データ記憶領域 15 a に格納されるブロック地図データ の配置を示す図である。ととでは、車両が自車位置P2 に達したとき、図5のステップS2の判断が「YES」 になるものとする。

【0069】図8(a)に示すように、自車位置P2は ブロックB23に含まれる。よって、ブロックB23を 基準に上述のようにブロック領域を判別し、領域R2と して画定される。そして、領域R2に含まれる16個の ブロックを対象にして、図5のステップS4~ステップ S6の転送処理を実行する。このとき、領域R2のうち ブロックB17、B18、B19、B22、B23、B 24の6個は、ハードディスク15の格納状態から既に 転送済みであると判断され、図5のステップS4の判断 が「YES」となる。よって、実際に転送されるブロッ 30 クは残りの10個になる。

【0070】図8 (b) に示すように、DVD-ROM 1から読み出した領域R2内の10ブロック分のブロッ ク地図データは、地図データ記憶領域 1 5 a の図 7

(b) における空き領域の先頭である記録位置Alから 書き込みが開始される。そして、図8(b)に示す順番 でブロックB7~ブロック25のブロック地図データが 記録位置A2までの範囲に新たに格納される。

【0071】図9(a)は、車両が自車位置P2から自 車位置P3まで移動した場合の周辺ブロックの状態を示 40 す図であり、図9(b)は、図9(a)に対応して地図 データ記憶領域 l 5 a に格納されるブロック地図データ の配置を示す図である。図8の場合と同様に、車両が自 車位置P3に達したとき、図5のステップS2の判断が 「YES」になるものとする。

【0072】図9(a) に示すように、自車位置P3は ブロックB13に含まれる。よって、ブロックB13を 基準に上述のようにブロック領域を判別し、領域R3と して画定される(領域R2の一部は図9(a)の範囲外

クを対象にして、図5のステップS4~ステップS6の 転送処理を実行する。このとき、領域R3のうちブロッ クB7、B8、B9、B12、B13、B14の6個 は、ハードディスク15の格納状態から既に転送済みで ^ あると判断され、図5のステップS4の判断が「YE S」となる。よって、実際に転送されるブロックは残り の7個(図9(a)の範囲内)になる。

14

【0073】図9 (b) に示すように、DVD-ROM l から読み出した領域R 3内の7ブロック分のブロック 地図データは、地図データ記憶領域15aの図8(b) における空き領域の先頭である記録位置A2から書き込 みが開始される。そして、図9 (b) に示す順番でブロ ックB2~ブロック15のブロック地図データが記録位 置A3までの範囲に新たに格納される。

【0074】これ以降は、自車位置が動いてステップS 2の判断結果が「YES」となる毎に、同様の転送処理 が繰り返され、地図データ記憶領域15aに次々と新た なブロックデータが格納されていく。なお、地図データ 記憶領域15aに割り当てられた記憶容量をオーバー

し、新たなブロック地図データを書き込めなくなった場 合は、所定の条件に従って格納済みのブロック地図デー タを削除すればよい。例えば、ハードディスク15への 記録日時が最も古いブロック地図データを削除したり、 自車位置から最も距離が離れたブロックのブロック地図 データを削除すればよい。これにより、新たなブロック 地図データを地図データ記憶領域 1 5 a に書き込むこと が可能となる。

【0075】本実施形態に係る第1の転送方法を用いる ナビゲーションシステムによれば、自車位置を検出して 現在のブロックを判別し、これを基準とする自車周辺の 複数のブロックを転送対象として、DVD-ROM1か らハードディスク15へのブロック地図データの転送処 理を行うと共に、ハードディスク15の地図データ記憶 領域15aに格納状態を判断し、未格納のブロック地図 データを転送するようにした。そのため、使用可能性が 高い自車周辺のブロック地図データを選択的にハードデ ィスク15に格納しておくことができる。 ハードディス ク15に格納済みのブロック地図データを用いる場合 は、DVD-ROMドライブ14を他の用途に利用した り、ディスクイジェクト時である場合も、ナビゲーショ ン動作を継続できる。そして、車両が頻繁に通過するブ ロックほどハードディスク15に格納される可能性が大 きいので、ハードディスク15に格納される地図データ の利用価値が更に高くなる。また、一般に地図データ記 憶領域15aの記憶容量が比較的小さくても特定の車両 の行動範囲をカバーできるので、ハードディスク15の 他の記憶領域を別の用途に有効活用できる。

【0076】次に、図10及び図11を用いて、本実施 形態の第2の転送方法を説明する。図10は、第2の転 にある)。そして、領域R3に含まれる16個のブロッ 50 送方法における転送対象となるブロック領域を示す図で

ある。ととでは、簡単のため、車両から見て横方向に5 ブロック、縦方向に15ブロックの計75ブロックの範 囲を考える。図10においては、車両が自車位置Pに位 置すると共に進行方向が上方向であるものとする。

【0077】との第2の転送方法では、転送対象となる ブロック領域として、ナビゲーションシステムにおいて 設定された最適経路に重なる範囲を設定している。すな わち、図10においては、所望の操作に基づいて、スタ ート位置PSから目的地PEまでに最適経路RTが求め PSが含まれるブロックC1から、最適経路RTに沿っ た途中のブロックC2~C20を経て、目的地PEが含 まれるブロックC21までの21ブロックが最適経路R T上に重なっている。

【0078】CCで、最適経路上RTのブロックが多数 になる場合があり、転送に要する処理時間を制限する必 要から、ハードディスク15に対する1回の転送処理の 対象となるブロック数を所定数に制限する。例えば、図 10の場合、1回の転送処理について対象のブロック数 を10個に制限し、との場合、自車位置における領域R 20 Cが転送対象となる。図10に示すように、領域RCに はブロックC1~C10の計10ブロックが含まれる。 そして、第1の方法と同様に、領域RC内の各ブロック に対応するブロック地図データがハードディスク15の 地図データ記憶領域15aに順次、格納されることにな

【0079】次に図11は、第2の転送方法による処理 を説明するフローチャートである。図11において、ナ ビゲーションシステムが起動後、ステップS11におい て、使用者の操作等に応じて所定の目的地に至る最適経 30 路R Tが設定される。

【0080】次に、ステップS12において、ステップ S11で設定された最適経路RT上に重なるブロックを 判別し、スタート位置PSから目的地PEに至る順で、 判別したブロックをリスト化してリストデータを作成す る。このリストデータは、例えばRAM13の所定領域 に保持しておく。図10の例では、ブロックC1~C2 1の順でリスト化されたリストデータが作成される。な お、転送対象となるブロックは、最適経路RTに重なる を含めて転送対象にしてもよい。

【0081】続いて、ステップS13において自車位置 を検出し、ステップS14において所定距離だけ移動し たか否かを判別する。これらステップSI3、SI4の 処理は、図5のステップS1、S2の処理と同様に行え ばよい。ただし、最適経路RT設定後、最初にステップ S14を実行する場合のみ所定距離をゼロとして (ステ ップS14の判断結果が「YES」となる)、ステップ S15~ステップS19の転送処理を直ちに行ってもよ 61.

【0082】ステップS14の判断結果が「YES」で ある場合、ステップS15において、上記リストデータ を参照して転送対象となる領域RCを判別する。図10 の例では、自車位置を含むブロックClから10個のブ ロックCl~ClOが領域RCとなる。

16

【0083】次いで、ステップS16~ステップS18 では、ステップS15で判別した領域RTの各ブロック に対応するブロック地図データのハードディスク15の 地図データ記憶領域15aへの転送処理を行う。これら られ、設定されているとする。とのとき、スタート位置 10 ステップS16~ステップS18の処理は、図5のステ ップS4~ステップS6の処理と同様に行えばよい。 【0084】ステップS18の判断結果が「NO」であ る場合、いったん転送処理を終え、ステップS19にお いて、車両が目的地PEに到達したか否かを判断する (ステップS19)。その結果、車両が目的地PEに到 達していない場合(ステップS19:NO)、次回以降 の転送処理に備えステップS13に移る。一方、車両が 目的地PEに到達した場合は(ステップS19:YE

> 【0085】なお、車両が走行中に最適経路RTから逸 脱するととも考えられる。そこで、ステップS13の判 断の結果、自車位置が含まれるブロックが最適経路RT から外れていると判断される場合、そのときの自車位置 から目的地PEに至る最適経路を新たに求め、対応する リストデータを作成し直し、再度ステップS13~ステ ップS19の処理を繰り返すことが望ましい。

S)、処理を終了する。

【0086】本実施形態に係る第2の転送方法を用いる ナビゲーションシステムによれば、ナビゲーションの最 適経路が設定されていることを条件に、その設定経路R T上にっ重なる複数のブロックを転送対象として、上述 の第1の転送方法と同様、DVD-ROM1からハード ディスク15へのブロック地図データの転送処理を行う ようにした。そのため、上述の第1の転送方法の場合の 効果に加えて、ナビゲーション動作中に車両が通過する 可能性が非常に大きい最適経路RTに沿った地図データ を、予めハードディスク15に転送しておくことがで き、更に利用価値の高い地図データをハードディスク1 5 に格納することができる。

【0087】次に、地図データに基づく表示画面の表示 ブロックだけでなく、その最適経路RT周辺のブロック 40 処理について、図 $12\sim$ 図15を参照して説明する。図 12は、地図データに基づく表示画面の表示処理を示す フローチャートであり、図13は、自車位置に対応する 表示範囲を説明する図であり、図14及び図15は、表 示処理におけるブロック地図データの転送を説明する図 である。ことでは、全体地図(例えば、日本全土)の全 てのブロック地図データがDVD-ROMlに記録され ていると共に、そのうち一部のブロック地図データがハ ードディスク15に格納されている場合の処理を説明す る。

50 【0088】図12において、表示処理が開始される

と、ステップS21では、自車位置を検出する。次いで、ステップS22において、自車位置を基準として表示対象となる地図上の表示範囲を判別する。

17

【0089】とこで、図13を用いて、ステップS22で判別する表示範囲について説明する。図13では、車両周辺のブロックが、図7〜図9と同様に配置されているものとする。車両が自車位置P4に位置する場合の表示範囲D1と、車両が自車位置P5に位置する場合の表示範囲D2とを、それぞれ図13に点線で示している。表示範囲D1、D2は、各ブロックのサイズより少し広10い矩形領域に設定されており、表示範囲D1、D2内部の道路等がディスプレイ20上に描画されることになる。ただし、図13の表示範囲D1、D2の形状は一例であり、実際には更に大きく又は小さく設定してもよい。

【0090】図13において、表示範囲D1はブロックB23、B24、B28、B29と重なっているので、表示処理の際、これら4ブロックのブロック地図データが必要となる。また、表示範囲D2はブロックB12、B13、B14、B17、B18、B19と重なってい 20るので、表示処理の際、これら6ブロックのブロック地図データが必要になる。このように、ステップS22では、車両の移動に応じた表示範囲を判別し、更に表示対象となるブロックを判断すればよい。

【0091】次に、ステップS23では、必要なブロック地図データをRAM13に転送するのに先立って、ステップS22で表示対象として判断されたブロックに対応して、新たなブロック地図データが必要か否かを判断する。すなわち、表示処理の際に必要なブロック地図データは、ハードディスク15又はDVD-ROMドライ 30ブ14から、RAM13の表示用転送バッファ13bを経て、表示制御部21に送出されるため(図14及び図15参照)、必要なブロック地図データが表示用転送バッファ13bに既に保持されているか否かを判断するものである。

【0092】ステップS23の判断の結果、表示用転送パッファ13bに転送すべき新たなブロック地図データが必要である場合(ステップS23:YES)、ステップS24に進む。一方、表示用転送パッファ13bに既に保持されているため、新たなブロック地図データが不40要である場合(ステップS23:NO)、ステップS21に戻る。

【0093】次に、ステップS24では、ステップS23で必要と判断したブロック地図データがハードディスク15の地図データ記憶領域15aに格納済みであるか否かを判断する(ステップS24)。この判断は、図5のステップS4と同様に行えばよい。ステップS24の判断の結果、格納済みである場合は(ステップS24;YES)、ステップS25に進み、格納されていない場合は(ステップS24;NO)、ステップS26に進

\$ P\_

【0094】ステップS25では、ハードディスク15からRAM13へのブロック地図データの転送処理を行う。図14に示すように、CPU11の制御の下、ハードディスク15の地図データ記憶領域15aから必要なブロック地図データを読み出し、RAM13の表示用転送バッファ13bに書き込む。その後、このブロック地図データは、表示制御部21にて後述のように表示処理に用いられるまでの間、表示用転送バッファ13bに保持される。

【0095】一方、ステップS26では、DVD-ROMドライブ14からRAM13へのブロック地図データの転送処理を行う。図15に示すように、CPU11の制御の下、DVD-ROMドライブ14はDVD-ROM1から必要なブロック地図データを読み出し、RAM13の表示用転送バッファ13bに書き込む。上述したように、このブロック地図データは、表示制御部21にて表示処理に用いられるまでの間、表示用転送バッファ13bに保持される。

【0096】ステップS25又はステップS26に続いて、ステップS27では、ステップS23において必要と判断した全てのブロック地図データに対し、RAM13への転送処理を終えたか否かを判断する。判断の結果、必要な全てのブロック地図データの転送を終えた場合は(ステップS27;YES)、ステップS28に進み、まだ転送すべきブロック地図データが残っている場合は(ステップS27;NO)、ステップS24に戻って同様の処理を繰り返す。

【0097】ステップS28では、RAM13に保持されるプロック地図データを用いて表示処理が行われる。すなわち、図14及び図15に示すように、RAM13の表示用転送バッファ13bから表示処理に必要なプロック地図データが順次読み出され、表示制御部21に送出されて表示処理が行われる。その結果、ディスプレイ20には、ナビゲーション動作に必要な表示画面が表示される。

【0098】本実施形態に係る表示画面の表示処理を行うことにより、DVD-ROMドライブ14に地図データを記録したDVD-ROM1が装着されていない場合であっても、地図データが既にハードディスク15に格納済みである場合は、ナビゲーションに必要な表示処理を行うことが可能となる。また、アクセス速度が高速なハードディスク15から地図データを読み出すことが多くなって画面表示が高速になり、スクロール等も迅速に行われるので、より快適なナビゲーション動作が行われることになる。

【0099】なお、上記実施形態においては、地図データが記録された記録媒体としてDVD-ROM1を用いた場合を説明したが、記録媒体への記録フォーマットは50 DVDフォーマットに限られるととはない。また、記録

媒体としては、光ディスク等に限られることはなく、例 えばネットワークを経由して地図データをダウンロード する場合であっても、本発明の適用が可能である。

【0100】また、上記実施形態に係るナビゲーション システムとしては、個別のナビゲーション装置として実 現する場合に限られず、例えばハードディスクを備えた パーソナルコンピュータと組み合わせて実現することが 可能である。この場合、バーソナルコンピュータにおい て本発明の転送処理を実行するソフトウェアを動作させ るととで、上記実施形態の機能を実現できる。

【0101】また、車両に地図データを記録したDVD -ROMなどの記録媒体の代わりに、車両外部の地図デ ータを一括管理するセンターに備えられた地図サーバか らブロック地図データを転送、取得させてもよい。この 場合、車両側に通信手段としての携帯電話が備えられて おり、車両側でハードディスク15に格納すべきブロッ ク地図データが判明したら(上記実施形態と同様の方法 でハードディスク15に格納するブロック地図データを 判別すればよい)、携帯電話にてセンターの地図サーバ にアクセスし、車両が要求したブロック地図データをダ 20 るブロック地図データの転送を説明する図である。 ウンロードする。とのように通信でサーバから地図デー タを転送することにより、DVD-ROM等の再生専用 の地図データを記録した記録媒体が不要となる。

[0102]

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 記録媒体に記録された地図データのうち、自車位置に応 じて画定された所定領域に対応する地図データを第1記 憶手段から第2記憶手段に転送するようにしたので、ナ ビゲーション中に第1記憶手段を他の用途に利用できる と共に、特に頻繁に走行する地域の地図データを集中的 30 15 a…地図データ記憶領域 に第2記憶手段に格納可能となり、応用可能性が広く、 利便性が高いナビゲーションシステムを提供することが できる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】本実施形態に係るナビゲーションシステムの全 体構成を示すブロック図である。

【図2】地図データの分割単位であるブロックの概念を 説明する図である。

【図3】地図データをDVD-ROMに記録する場合の データ構造の一例を示す図である。

【図4】本実施形態の第1の転送方法における転送対象 となるブロック領域を示す図である。

【図5】本実施形態の第1の転送方法による処理を説明 するフローチャートである。

【図6】DVD-ROMからハードディスクへのブロッ ク地図データの転送を説明する図である。

【図7】車両位置の移動とハードディスクの格納状態と

の関係を説明する図であり、車両位置P1の場合の図で

【図8】車両位置の移動とハードディスクの格納状態と の関係を説明する図であり、車両位置P2の場合の図で

【図9】車両位置の移動とハードディスクの格納状態と の関係を説明する図であり、車両位置P3の場合の図で

【図10】本実施形態の第2の転送方法における転送対 10 象となる領域を示す図である。

【図11】本実施形態の第2の転送方法による処理を説 明するフローチャートである。

【図12】地図データに基づく表示画面の表示処理を示 すフローチャートである。

【図13】自車位置に対応する表示範囲を説明する図で

【図14】表示処理におけるハードディスクに格納され るブロック地図データの転送を説明する図である。

【図15】表示処理におけるDVD-ROMに記録され

#### 【符号の説明】

1 ··· D V D - R OM

11...CPU

12 ··· R OM

13 ··· R A M

13a…転送バッファ

13b…表示用転送バッファ

14…DVD-ROMドライブ

15…ハードディスク

16…センサ部

17…GPS受信部

18…インターフェース

19…入力装置

20…ディスプレイ

21…表示制御部

22…バッファメモリ

23…音声処理回路

24…スピーカ

40 B1~B35、C1~C21…プロック

P、P1~P5…自車位置

R1~R3、RC…領域

A 0 ~ A 4 …記録位置

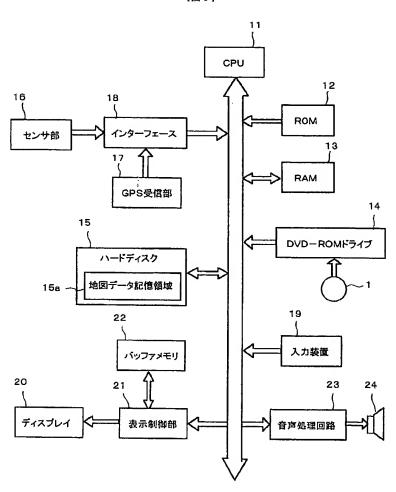
RT…最適経路

PS…スタート位置

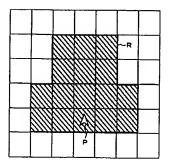
PE…目的地

D1、D2…表示範囲

(図1)



【図4】



【図13】

B1	82	B3	B4	85	
86	87	B8	89	вто	
B11	812 r	-B12_	-B14	B15	
B16	B17	P5-A B18	P19	B20	
B21	B22	B23	824 - 7	B25	
B26	827	₽4 B28	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -	1 830	
B31	832	833	B34	B35	

[図2]

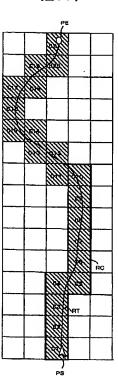
ブロック (1, 1)	ブロック (2 1)	プロック (3, 1)				プロック (M 1)
ブロック (1,2)	プロック (2, 2)	プロック (3, 2)	-	_		] 
プロック (1, 2)	ブロック (2, 3)	プロック (3, 3)		_	 	,   
		1	r - I	_	 •	. — — !
	l	l I	l I			! !
	[ 	i 1	 			! !
プロック (1, N)		г~- 1	T —		 -	プロック (M. N)

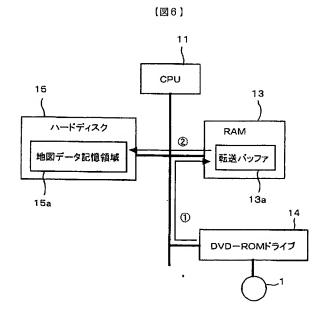


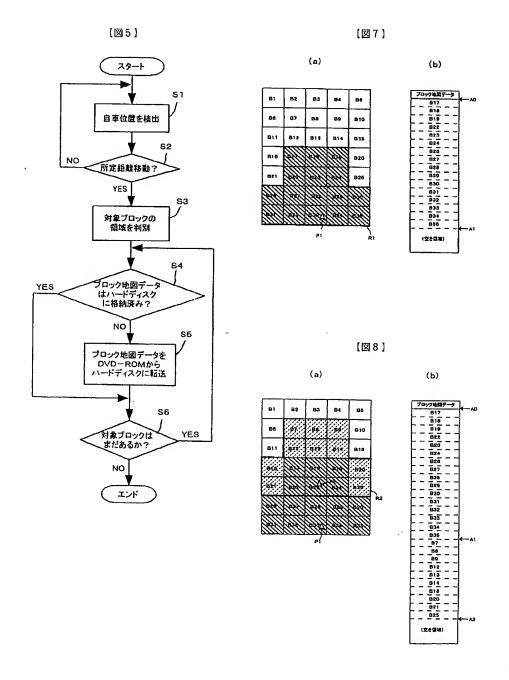
【図3】

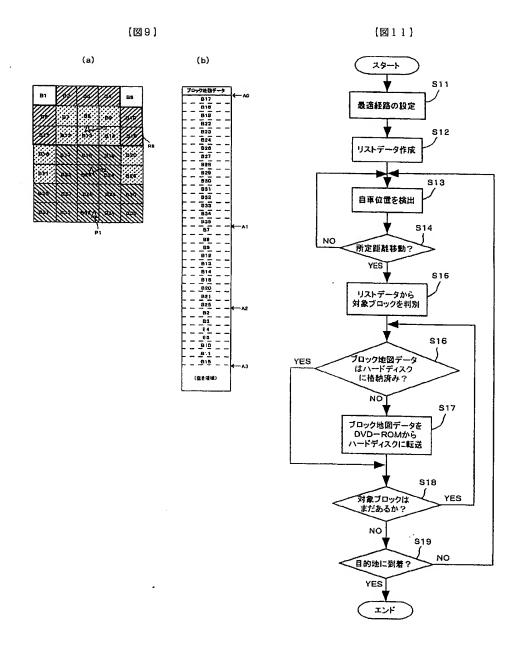
データ表	ブロック地質データ名		
1	ブロック(1, 1)		
2	プロック(2, 1)		
3	ブロック(3. 1)		
:			
м	プロック(M. 1)		
M+1	ブロック(1, 2)		
M+2	プロック(2, 2)		
M+3	プロック(3, 2)		
	•		
2M+1	ブロック(1.3)		
M+2	プロック(2, 3)		
K+3	プロック(3, 8)		
M(N-1)+1	プロック(1, N)		
:			
M·N	プロック(1, N)		

[図10]

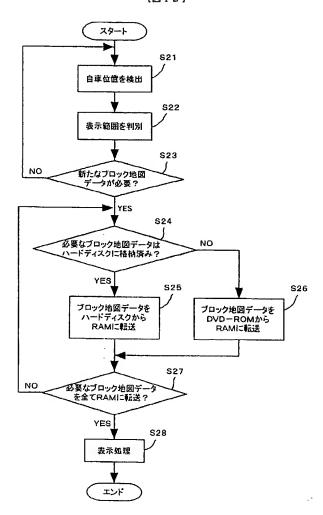




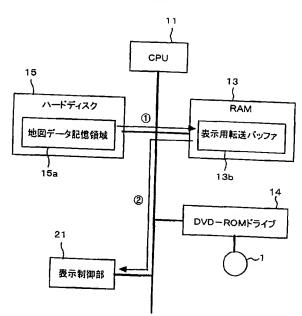




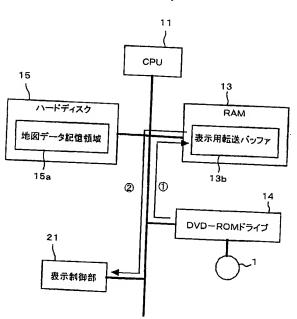
【図12】







[図15]



フロントページの続き

(51) Int.Cl.' 識別記号 G09B 29/10

FΙ

**デマコート** (参考)

G06F 15/40

370C

(72)発明者 長岐 孝一

埼玉県鶴ヶ島市富士見6丁目1番1号 パ イオニア株式会社総合研究所内

Fターム(参考) 2CO32 HB05 HB25 HC05 HD03 2F029 AA02 AB07 AB13 AC02 AC09

AC14 AC16 AC18 AC20 58075 ND07 PQ02 PQ69 UU13 5H180 AA01 BB13 CC12 FF04 FF05

FF22 FF25 FF32